

(43) 国際公開日
2006 年 6 月 22 日 (22.06.2006)

PCT

(10) 国際公開番号
WO 2006/064603 A1

- (51) 国際特許分類:
B25J 15/08 (2006.01)
- (21) 国際出願番号: PCT/JP2005/017974
- (22) 国際出願日: 2005 年 9 月 29 日 (29.09.2005)
- (25) 国際出願の言語: 日本語
- (26) 国際公開の言語: 日本語
- (30) 優先権データ:
特願 2004-361550
2004 年 12 月 14 日 (14.12.2004) JP
- (71) 出願人 (米国を除く全ての指定国について): 本田技研工業株式会社 (HONDA MOTOR CO., LTD.) [JP/JP]; 〒1078556 東京都港区南青山 2-1-1 Tokyo (JP).
- (72) 発明者: および
- (75) 発明者/出願人 (米国についてのみ): 松田 広志 (MAT-SUDA, Hiroshi) [JP/JP]; 〒3510193 埼玉県和光市中央

1 丁目 4-1 株式会社本田技術研究所内 Saitama (JP). 福島 崇文 (FUKUSHIMA, Takafumi) [JP/JP]; 〒3510193 埼玉県和光市中央 1 丁目 4-1 株式会社本田技術研究所内 Saitama (JP). 杉山 謙一郎 (SUGIYAMA, Kenichiro) [JP/JP]; 〒3510193 埼玉県和光市中央 1 丁目 4-1 株式会社本田技術研究所内 Saitama (JP). 國生 政義 (KOKUSHIYOU, Masayoshi) [JP/JP]; 〒3510193 埼玉県和光市中央 1 丁目 4-1 株式会社本田技術研究所内 Saitama (JP).

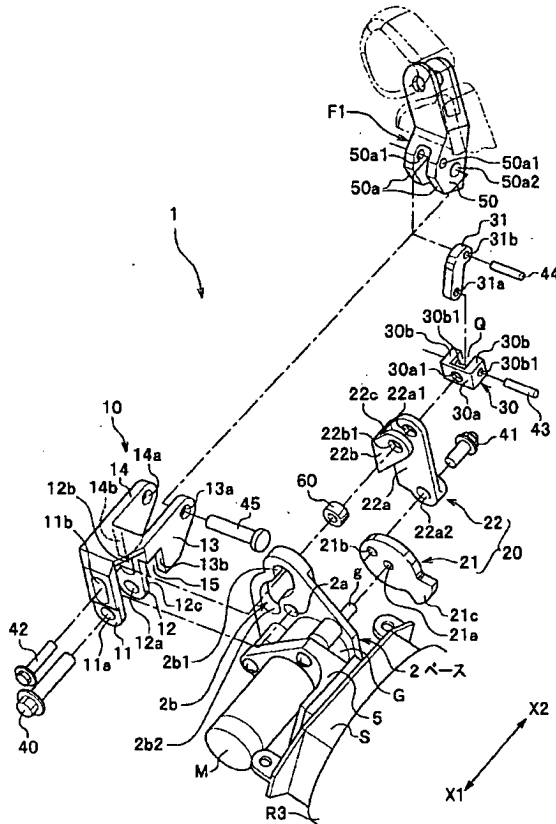
(74) 代理人: 磯野 道造 (ISONO, Michizo); 〒1020093 東京都千代田区平河町 2 丁目 7 番 4 号 砂防会館別館内 磯野国際特許商標事務所 気付 Tokyo (JP).

(81) 指定国 (表示のない限り、全ての種類の国内保護が可能): AE, AG, AL, AM, AT, AU, AZ, BA, BB, BG, BR, BW, BY, BZ, CA, CH, CN, CO, CR, CU, CZ, DE, DK, DM, DZ, EC, EE, EG, ES, FI, GB, GD, GE, GH, GM, HR, HU,

[続葉有]

(54) Title: ROBOT HAND DEVICE

(54) 発明の名称: ロボットハンド装置



(57) Abstract: A robot hand device (1), comprising a base (2), a motor (M), a first link member (10) with a first guide route (11b) supported on the base (2) rotatably around a first shaft (S1) positioned parallel with and offset from the drive shaft (g) of the motor (M) and movably supporting a control shaft (42), a second link member (20) connected to the drive shaft (g), supporting the control shaft (42), and moving the control shaft (42) in the first guide route (11b) according to the rotation of the drive shaft (g), and a finger link member (F1) supported on the first link member (11b) rotatably around a second shaft (S2) and rotatingly driven according to the operation of the control shaft (42) through the direct or indirect link-connection thereof to the control shaft (42).

[続葉有]



ID, IL, IN, IS, KE, KG, KM, KP, KR, KZ, LC, LK, LR, LS, LT, LU, LV, LY, MA, MD, MG, MK, MN, MW, MX, MZ, NA, NG, NI, NO, NZ, OM, PG, PH, PL, PT, RO, RU, SC, SD, SE, SG, SK, SL, SM, SY, TJ, TM, TN, TR, TT, TZ, UA, UG, US, UZ, VC, VN, YU, ZA, ZM, ZW.

- (84) 指定国 (表示のない限り、全ての種類の広域保護が可能): ARIPO (BW, GH, GM, KE, LS, MW, MZ, NA, SD, SL, SZ, TZ, UG, ZM, ZW), ユーラシア (AM, AZ, BY, KG, KZ, MD, RU, TJ, TM), ヨーロッパ (AT, BE, BG, CH, CY, CZ, DE, DK, EE, ES, FI, FR, GB, GR, HU, IE,

IS, IT, LT, LU, LV, MC, NL, PL, PT, RO, SE, SI, SK, TR), OAPI (BF, BJ, CF, CG, CI, CM, GA, GN, GQ, GW, ML, MR, NE, SN, TD, TG).

添付公開書類:

— 国際調査報告書

2文字コード及び他の略語については、定期発行される各PCTガゼットの巻頭に掲載されている「コードと略語のガイダンスノート」を参照。

(57) 要約:

ベース (2) と、モータ (M) と、前記モータ (M) の駆動軸 (g) に対し平行かつオフセットした第1軸 (S 1) 周りに回動可能となるように前記ベース (2) に支持されており、制御軸 (4 2) を移動可能に支持する第1案内経路 (1 1 b) を有する第1リンク部材 (1 0) と、前記駆動軸 (g) に連結されると共に前記制御軸 (4 2) を支持し、前記駆動軸 (g) の回動に応じて前記制御軸 (4 2) を前記第1案内経路 (1 1 b) 内で移動させる第2リンク部材 (2 0) と、第2軸 (S 2) 周りに回動可能となるように前記第1リンク部材 (1 1 b) に支持されており、前記制御軸 (4 2) との直接または間接のリンク結合により、前記制御軸 (4 2) の動作に応じて回動駆動される指リンク部材 (F 1) とを備えるロボットハンド装置 (1)。